

## ⑫特許公報(B2)

昭58-6163

⑤Int.Cl.<sup>3</sup>

識別記号

庁内整理番号

⑭公告 昭和58年(1983)2月3日

G 05 D 3/12  
H 04 N 5/246432-5H  
7155-5C

発明の数 1

(全18頁)

1

2

## ⑮被制御装置の駆動装置

⑰特 願 昭50-88117

⑱出 願 昭50(1975)7月18日

⑲公 開 昭52-13086

⑳昭52(1977)2月1日

㉑発 明 者 北原繁義

東京都渋谷区神南二丁目2番1号

日本放送協会放送センター内

㉒発 明 者 岡田勇

東京都渋谷区神南二丁目2番1号

日本放送協会放送センター内

㉓発 明 者 十文字茂

東京都渋谷区神南二丁目2番1号

日本放送協会放送センター内

㉔発 明 者 根本堯之

国立市谷保5150

㉕発 明 者 吉村茂

横浜市緑区松風台9番7

㉖発 明 者 相馬恒範

東京都杉並区大宮2-14-33中村  
方

㉗発 明 者 篠田信比古

東京都杉並区和泉2-13-5和泉  
台マンション505

㉘出 願 人 日本放送協会

東京都渋谷区神南二丁目2番1号

㉙出 願 人 キヤノン株式会社

東京都大田区下丸子3丁目30番2  
号

㉚代 理 人 弁理士 丸島儀一

㉛引用文献

特 公 昭46-15365(JP,B1)

## ㉜特許請求の範囲

1 複数の被制御部材の各現在位置データーと各  
被制御部材の所望の目的位置データーから各被制

御部材に対する単位時間あたりの変位率を算出する演算回路を備え、各被制御部材を前記変位率にて駆動し、各被制御部材の各目的位置への移行を所定移行時間にて同時に終了させる被制御装置の

5 駆動制御装置において、

前記現在位置データーと目的位置データーとの差値に基づいて該差値が所定値よりも大の時検出力を発生する検知手段と、該検知手段出力にตอบสนองして前記移行時間を更新し増加させる更新手段を

10 設けたことを特徴とする被制御装置の駆動装置。

発明の詳細な説明

本発明は被制御装置の駆動方式、特に被制御装置を直線的に駆動制御する駆動方式に関するものである。

15 被制御装置が異なる制御要素の調定量により、所望とする態様に調整駆動される場合、各制御要素の調定量、場合によつては各制御要素を駆動するモーター等の速度が異なるため、各制御要素が独立的に不連続にしかも、非直線的に行なわれる。

20 例えば非制御装置としてテレビカメラの場合を例にとるとテレビカメラの制御要素としては、パンテング、テイルテイング、ズーミング、フォーガシング、カメラの高さ等の制御すべき量が存在しこれらの各量をカメラのサーボ装置へ電気的信号として印加することによりカメラを所望の態様即ち所望とする画と撮像することが可能となるものである。

従来斯るテレビカメラ等の被制御装置を所望とする態様に設定するには、前記各制御要素の設定すべき量をポテンシオメータをセットすることにより、独立的に設定して居き、各制御要素を夫々別個のサーボ回路によりサーボ駆動する方法が採られている。

斯る方法によると、各制御要素は独立的に駆動  
35 されるために、直線的に、円滑に設定されることが少なく、直線的応動が要求されるテレビカメラ等の被制御装置には極めて好ましいものではなか

3

つた。

上記方法によると制御要素が唯一である場合には、直線的応動が可能ではあるが、上述テレビカメラの制御要素の如く、設定すべき量が二つ以上存在する場合、二次元以上の値をもつ所定状態へ被制御装置を直線応動することが、理論的にも不可能である。

即ち、テレビカメラの場合制御要素設定量がポテンシオメータにより夫々設定されると、各制御要素はポテンシオメータにより速度規制されたサーボモータで駆動されるが、各要素量差により、例えばパンニング、ズーミング等が完了しているにもかかわらず、テイルテイングがまだ行なわれていると言った状態が現出し、各制御要素が所定の時間内に起動・停止を直線的に応動することは不可能であつた。

この問題を解消する方法としては各被制御部材の被制御量を基に各部材に対する単位時間あたりの駆動速度を算出し各部材ごとに該算出された速度にて各部材を駆動する事が考えられる。しかしながら、該方法によると算出された駆動速度が装置の最大駆動速度を越えた場合には上記直線的応動を保証し得ない欠点がある。

本発明は、この点に鑑みなされたもので、各被制御部材の被制御量を基に各部材に対する単位時間あたりの駆動速度（変位率）を算出すると共に該速度が装置の最大駆動速度を越えた場合には、被制御部材の移行時間を増加更新せしめ、常時直線的応動を可能ならしめるものである。

以下、本発明の具体的実施例につき本発明を被制御装置としてテレビカメラに適用した場合につき、図面を参照して説明する。

#### (I) 外部構成

第1図はテレビカメラ遠隔制御装置並びにテレビカメラの全体構成図を示すものとして100は操作卓、200は操作卓と電路にて結合され、遠隔操作されるテレビカメラを夫々示している。操作卓100には操作面101に第2図示各ボタンが配設されると共に、テレビモニター102、後述外部記憶装置の一部を構成する磁気カードリーダー部103が設けられている。一方テレビカメラ200側にはトライボート204上に設けられる雲台203上にテレビカメラ201、撮像レンズ202が設けられ、カメラ201並

4

びに雲台203中には、夫々レンズのフォーカシングズーミング、及びテイルテイング、パンニングを行なうためのサーボモータ並びに設定位置検知用ポテンシオメータが夫々独立して内蔵されている。従つて電路C<sub>0</sub>を介して、フォーカシング等の制御要素設定量が電気信号として送給されるとサーボモータは悉く駆動を開始し、同様にカメラ及び雲台内のポテンシオメータの設定信号が電路C<sub>0</sub>を介して操作卓へ帰還される。

なおC<sub>I</sub>は映像並びに同期信号等の撮像用信号伝送路である。

操作卓100の操作面上に配置される各ボタンは次の様な操作機能を有している。（第2図参照）

1～4は夫々テイルテイング、パンニング、フォーカス、ズーミング調整用つまみで、その回転軸にはロータリーエンコーダが設けられ、つまみの回転に相応してデジタル信号が形成されテレビカメラ側のパンニング等制御要素を設定する。

5はショットメモリーボタンで、カメラを所望とする態様に順次設定し、この態様に必要な各つまみ1～4設定情報を記憶装置に入力する際、押圧するボタンにして、このボタンを押圧後各つまみ1～4を設定して、カメラが所望とするショットを撮影する様に設定してショットボタン6<sub>1</sub>～6<sub>10</sub>のいずれかを押圧すると各つまみの設定信号はデジタル信号の形で後述記憶装置の所定アドレス部へ入力される。7<sub>1</sub>～7<sub>10</sub>は各ショットボタンの上に対置して設けられる図柄で、予めどの様なショットにあるかをマンガ的に記してショットボタン上に設けられている。8は後述のカットの転移時間を選択するための時間設定つまみで、このつまみにより後述のタイマーが調整される制御信号が形成され、1～4の設定情報と共に記憶装置内へ入力される。なおボタン6<sub>1</sub>～6<sub>10</sub>には、赤、黄の表示ランプが内蔵され、赤ランプの点灯は所望する態様を後述記憶装置に書き込みを行なう時には該ランプに対応する該ボタンの押圧により行なわれ、又、記憶装置に記憶された所望態様の再現の際には、その点灯によりボタン6<sub>1</sub>～6<sub>10</sub>或いは後述チェンジボタンが選択押圧されたこと

5

を示す。

各ボタン6<sub>1</sub>～6<sub>10</sub>中の黄ランプは後述記憶装置への書き込み操作に際して、既にボタン6<sub>1</sub>～6<sub>10</sub>が選択されて押圧され、書き込み操作が終了したことを順次表示するものであり、又、5読み出し操作に於いては後述チェンジボタンの操作により順次読み出される情報の内、次に読み出されるショット位置に対応するボタン中の黄ランプが点灯する様構成されている。

9はカットメモリーボタンで、ショットメモリーボタン5の操作により各ショットの予設定動作が完了した時点でこのボタンを押圧し、所望のショット順にショットボタン6<sub>1</sub>～6<sub>10</sub>を押して行くと希望するショット順位が前記時間設定つまみ8により設定される時間要素と共に15後述記憶装置に記憶される。

この順位は同時に、表示装置10<sub>1</sub>～10<sub>20</sub>によりショット数として表示される。

11は作動ボタンでチェンジボタン12の押圧によりショット順位表示装置10<sub>1</sub>～10<sub>20</sub>の20表示するショット順に各ショット態様に必要とされる情報が記憶装置から読出され後述各種回路を介してテレビカメラ側サーボモータを駆動する。なおつまみ8をAutoに設定して置けば後述記憶装置に予め設定した時間にて次のショットに自動的にシフトされる。13<sub>1</sub>～13<sub>20</sub>は記憶装置にショット順位を記憶する際、順次点灯して後述記憶装置の格納すべきアドレスに対応して次の格納部を表示するための表示装置、14<sub>1</sub>～14<sub>20</sub>はショット再生時、現在再現位置30を表示するための表示装置、15は記憶装置の内容をクリアートするボタン、16は電源スイッチ、18、19はショットの設定順位或いは再生順位を1ショット正方向或いは逆方向にづらすシフトボタン、20はショットの設定順位35再生順位を最初からやり直す際押圧するボタン、21～23は磁気カード操作ボタン、カード内情報を内部記憶装置へ読出するための読出し用ボタン、カード内へ内部記憶装置から転送記憶させるための書込用ボタン24は修正ボタンにして40ショット再生時テレビカメラの態様を修正したい際つまみ1～4を再設定してショット修正ボタンを押圧する修正動作を行わせるものである。

6

25は微調、粗調の切換スイッチで微側への切換によりつまみ1～4を回動した際、ロータリーエンコーダの出力信号を通減して設定量を大中に変化させ微調整するためのものである。

なお上記の各ボタン5、9、11、12、21、22、23には操作確認ランプが全て内蔵され、押圧と同時に点灯し他のボタンを押圧することにより、元の押圧されたボタンはセット解除され、消灯する様構成されている。

また、各ボタン15、18、19、20はその押圧のときのみ点灯するものである。また前記ショットボタン6<sub>1</sub>～6<sub>10</sub>を除く各ボタンは後述演算実行中は押圧しても、その指令を受け付けられない様、構成されている。

第3A図乃至第3E図は遠隔操作装置並びにテレビカメラ制御装置の全体回路構成図を示すもので第3図は各図の接続回路略図を示すものである。

以下各部分の電気回路の構成図について説明する。

## (II) テレビカメラ制御信号制御回路部構成(第3A図参照)

この回路部に於いてはつまみ1～4の設定量により、又後述演算回路部からの制御信号によりテレビカメラ側制御要素をサーボ制御するものである。同図に於いて201～204は夫々テイルテイング、パンニング、フォーカス、ズーム調整用つまみ1～4によつて設定されるロータリーエンコーダにしてつまみの回転量に相応したパルス数のパルスを発生する角度パルス数変換器でつまみの回転方向により発生されるパルスの極性が反転される。201A～204Aは夫々ロータリーエンコーダ201～204出力に接続される分周回路にて、各回路は分周回路201Aに示される様に分周器201aと選択回路形成スイッチ225aから構成されている。スイッチ225aは前記粗調、微調用の切換スイッチ25に連動し、オン状態の際微調整を行わせる。

201B～204Bは分周回路出力に接続されるゲート回路にして各ゲート入力にはゲート回路201Bに於いて例示される様に、判別回路201Cと後述CPU回路からの同期制御信号GSM3によりセットされるフリップフロツ

7

プ201D出力とをアンドゲートするゲート回路201E出力が接続されている。

201F~204Fは、アツプダウンカウンタ、A~Dは各アツプダウンカウンタの計  
数出力を夫々示している。205はデータ編成  
回路にして各カウンタ201F~204F出力A~Dを、その入力に接続し各出力に時分割  
され並列的にその出力206から送出される。207は選択回路にして、各カウンタ出力A  
~Dをサンプリング信号発生回路208Sから  
10のサンプリング信号により選択し、順次出力A  
~Dの1つつつをD-Aコンバータ208へ  
送給するものである。209G~212Gはサン  
プルホールド回路にてD-Aコンバータ208  
からのアナログ信号をサンプリング信号発生回  
路208Sからのサンプリング信号により選別  
し、各カウンタ201F~204Fの夫々各  
出力をD-A変換後、各回路にて保持するもの  
である。

各サンプルホールド回路は夫々その出力に比  
較回路212H及び増巾駆動回路216I及び  
サーボモータM<sub>1</sub>を接続し各サーボモータによ  
り、テレビカメラのテイルテイング、パンニ  
ング、フォーカス、ズーミング動作と調定する。

各モータは夫々ポテンシオメータと連動され  
て居り、該ポテンシオメータを比較回路212H  
入力に帰還することにより、調定された各制御  
要素の調定された量をサーボ回路に挿入してい  
る。

判別回路201Cは、カウンタ201Fの  
計数値が、一定の数値内にあることを判別する  
もので、つまみ1の調定量がカメラのテイルテ  
イング調整可能最大量以内にあるか否かを調整  
するもので、他のカウンタ202F~204F  
についての各判別回路(不図示)も同様の機能  
35を有している。

テンダー編成回路205はマルチプレクサー  
から構成され各入力A~Dからの設定すべき制  
御要素のデジタル信号を受けて後述のショツ  
トメモリーに転送する。ロータリーエンコーダ  
201~204の出力デジタル信号は制御信  
信GSM3によりゲート201B~204Bが  
開いているサイクルに於いては、各カウンタ  
201F~204F、選択回路207、D-A

8

コンバータ208、サンプリングホールド回  
路209G~212Gを介してモータM<sub>1</sub>, M<sub>2</sub>  
~M<sub>4</sub>(不図示)をサーボ駆動しつまみ1~4の  
設定量に相応して、テレビカメラ側の制御要素  
即ち、テイルテイング、パンニング、フォーカ  
ス、ズーミングを設定する。

操作者は従つて操作卓側のモニター102を  
見乍らテレビカメラの所望態様に設定し、カメ  
ラにより所定のショツトの撮像を可能にするも  
のである。

上記アツプダウンカウンタ201F~204F  
は夫々プリセット入力端子Iを有し該入力には  
オアゲート220Jを介して後述基準位置ディ  
ジタル信号発生部とライン229<sub>1</sub>を介して接続  
されて居り、他方オアゲート220Jの他入力  
は、アンドゲート224Kを介して、後述演算  
制御回路部の現在地メモリーに接続されている。  
従つて制御信号GSB14がゲート224Kに  
入力されるサイクルにおいて、カウンタ  
201Fは基準位置デジタル信号発生部から  
の基準信号により一定計数値にセットされ、カ  
メラのテイルテイング設定用サーボモータM<sub>1</sub>  
が、所定位置に設定される。他の制御要素につ  
いても全く同様であつて、各カウンタ202F  
~204Fのプリセット入力には不図示のオア  
ゲート並びにアンドゲート回路が接続され、同  
様の動作を行なう。

#### (四) 演算制御回路部構成(第3B図参照)

この回路部は、テレビカメラを所望の態様  
(ショツト)から次の態様に移行させる際の所  
望時間を(カット所要時間)設定して記憶させ、  
再生時この設定した時間を基準にして、テレビ  
カメラの各制御要素が直線的に移行可能な時間  
に設定時間を変更し、カメラ側制御要素の設定  
作動を直線的に行わせるために設けられている。  
斯る必要性はテレビカメラの各制御要素を駆動  
するサーボモータM<sub>1</sub>(~M<sub>4</sub>)は最高速度、即  
ち各制御要素を調定するために必要な最小時間  
が必要であるからであり又制御要素が別個独立  
的に駆動制御される本実施例の場合には各制御  
要素の設定量が相違するために、各制御要素が  
バラバラに作動し、テレビカメラによる撮像が  
極めて見づらい像となつてしまう故である。斯  
る欠点を除去するため本回路部に於いては各制

9

御要素の設定量をカット所要時間を基準にしてサーボモータの最高速度を函数にして演算し、必要に応じて設定したカセット所要時間を修正して、各制御要素の調定が直線的に行なわれる様に構成するために用いられている。第3B図5に於いて8は第2図示時間設定つまみが、該つまみによりカット所要時間の設定が行われ、該つまみを回転させて、時間に相応させたパルス信号が形成される。

なお時間設定つまみによる設定時間は後述、10更新パルス発生回路から発生されるパルスの繰返し時間  $T_0$  の整数倍となる可き整数値に調定される。

$Sw_1$  はつまみに連動して切換えられるスイッチにして、Auto 位置、M 位置との間に選択的に15に切換が行なわれる。この "Auto", "M" 位置表示インデックスはつまみ8上に表示され、つまみの調定に連動して選択的に転換される。

301はタイマーレジスタで、アンドゲート302を介して時間設定つまみにより調定され20た時間に対応する時間コード化信号が入力され、一時的に記憶する。303は時間基準値信号発生回路にして基準タイミング信号  $T_0$  を発生する。304は乗算回路にしてその入力  $I_A, I_B$  に入力される基準値信号発生回路303の出力25  $T_0$  と、タイマーレジスタ301出力  $n$  との乗算 ( $n \cdot T_0$ ) する。

この乗算結果は各サーボモータの最高速度で駆動される場合、時間設定つまみ8で設定された時間コード  $n$  に、各制御要素を駆動される量30を示している。なお乗算回路は後述CPU回路からの制御信号GSB18により演算サイクルを実行するものである。305, 306はアンドゲートにて後述CPU回路からの制御信号GSB2, GSB3により夫々ゲートが開かれ35る。307は両ゲート305, 306のゲート出力の論理和をとるオア回路を夫々示している。 $M_p, M_d, M_c$  は夫々レジスタ等の記憶回路群に構成されるメモリーで、 $M_p$  は現在地メモリー、 $M_d$  は目的地メモリー、 $M_c$  は更新データメモ40りを夫々示している。現在地メモリー  $M_p$  は、後述CPU回路からの制御信号GSB2がゲート305に入力されるとライン206を介してカウンタ201F~204Fの夫々計数値は、

10

直ちにサーボモータ  $M_1 \sim M_4$  を駆動すべき量に相当しているため、テレビカメラ側の各制御要素はカウンタ201F~204Fの計数値に相応して調定された現在位置を有している。目的地メモリー  $M_d$  は後述ショットメモリーからの転送情報をゲート308を介して受け、後述CPU回路からの制御信号GSB9が印加されるサイクルに於いて、ショットメモリーの記憶情報の一部を一時的に記憶するものである。

ショットメモリーについては後に詳述するが、予めテレビカメラを所要とする態様にセットしショットを設定する際設定態様に必要なカウンタ201F~204F内記数値をライン206, (~206<sub>4</sub>)を介して転送を受け、各ショットの夫々の設定態様に必要な制御要素設定量を予め記憶保持している。

従つてゲート308が開いてショットメモリーからの記憶情報がメモリー  $M_d$  内に記憶されるとメモリー  $M_d$  には次のショット即ち目的地に必要な、制御要素設定量が保持されることになる。 $M_c$  は後述演算回路の演算結果を保持するための更新データメモリーを示している。309は減算回路にて、現在地メモリー  $M_p$  内記憶情報を目的地メモリー内記憶情報と減算を行なうものである。

今、テレビカメラ側、制御要素即ちテイルディング、パンニング、フォーカシング、ズーミングの基準位置(中央部)からの設定値を夫々  $t, p, f, z$  で表記し、現在地設定値を  $t_m, p_m, f_m, z_m$ 、目的地の設定値を  $t_{m+1}, p_{m+1}, f_{m+1}, z_{m+1}$  とすると、減算回路では  $t_{m+1} - t_m, p_{m+1} - p_m, f_{m+1} - f_m, z_{m+1} - z_m$  を順次演算するものである。

310は大小判別回路を示し、乗算回路304出力との大小を判別する。ANS1は判別回路310の判別信号であり乗算回路304出力が減算回路309出力より大きい場合、生起され後述CPU回路へ、印加され、制御回路GSB12を生起し演算回路の実行を開始するものである。

なお乗算回路304の出力が減算回路309出力より小さい場合には、大小判別回路310の出力が2倍回路Sh(処理信号がデジタルコード信号のための同回路は右シフト回路から構成される)を介してタイマーレジスタ301

11

のアップ入力側に印加されるため、タイマーレジスター301の内容は2倍に増大され、乗算回路304に入力される。減算回路309及び大小判別回路310並びに演算回路311の演算ステップは第5図に於いて示される。

第5図に於いて、目的地メモリーMd内に目的地が取込められ( $A_{m+1} = \{t_{m+1}, p_{m+1}, f_{m+1}, z_{m+1}\}$ )又現在地メモリーMpに現在地( $A_m = \{t_m, p_m, f_m, z_m\}$ )が取込められ、減算回路309にて距離計算( $D = A_{m+1} - A_m$ )が行なわれた後判別回路310入力に印加されると、判別回路310の他入力には $n \cdot t_o$ が印加されているため両者の大小判別が開始される。 $T_o$ はサーボモータ $M_1$ ( $\sim M_4$ )側から見ると各サーボモータが、最高速度で、各制御要素を駆動する際単位時間 $T_o$ 内で駆動可能な設定量、換言すれば限界速度 $t_{vmax}, p_{vmax}, f_{vmax}, z_{vmax}$ に相当するから判別回路310では $t_{m+1} - t_m$ と $n \cdot t_{vmax}$ ,  $p_{m+1} - p_m$ と $n \cdot p_{vmax}$ ,  $f_{m+1} - f_m$ と $n \cdot f_{vmax}$ ,  $z_{m+1} - z_m$ と $n \cdot z_{vmax}$ との間の大小判別が行なわれる。

もし $t_{m+1} - t_m > n \cdot t_{vmax}$ であるとすれば設定しようとする目的地のために必要なテイルテイング値 $t_{m+1}$ へ設定した時間 $m$ 内に現在地 $t_m$ から限界速度内で移行不能であることを意味している。この場合は時間設定つまみ8により設定した時間 $m$ を2倍にし( $2n$ , 2進法では $R+1$ )再び判別を行なうこの判別及び設定時間の変更は、 $t_{m+1} - t_m \leq n \cdot t_{vmax}$ になる迄繰り返される。他の制御要素 $p, f, z$ についても順次この判別、時間変更が行われる。

各制御要素 $t, p, f, z$ について上記判別の結果目的地と現在地との差が最大である制御要素に対して設定時間 $n$ に時間変更があるとすればその変更時間量が最大であり、この最大変更時間に従って他の制御要素も調定される。

演算回路311は、距離計算 $D$ の結果、設定した時間 $n$ に対し如何なる程度時間変更が必要か否か、時間更新率を求める $D/n$ の演算を行なわせるもので、判別回路310により時間変更の必要な制御要素に対して演算動作を行なわせるが演算回路は2進法にて演算実行しているため $D$ 信号を $R$ ビットシフトしているのみで

12

演算が行なわれる。

なお演算結果は更新データメモリーMcに転送され該メモリー内に記憶されるが、演算回路311演算出力により、メモリーMcは記憶値より大きい入力信号が入力される場合更新され、演算結果中最大値が記憶される。312は加算回路、313は更新パルス発振器、314は大小判別回路を夫々示して居り、更新データメモリーMc内のデータは更新パルス発振器(周期 $T_o$ のパルスを発振)からのパルスが発生する毎に、現在地メモリーMp内の記憶値に加算され、後述CPU回路からの制御信号GSB13によりゲート306が開いているサイクル期間中、加算回路312出力が現在地メモリーMpに転送される。

従つて現在地メモリーMpの内容は順次更新され更新パルス発生毎に更新された時間にて現在地メモリーMpが増加していく。

この状態は第5図示フローチャートの右端サイクルに示されている。以下、この実行サイクルについて、第5図、第3B図を参照して説明する。

第3B図に於いて、演算回路311の演算結果 $d = D/n$ は更新データメモリーMcに記憶され、これが加算回路312の加算入力に印加されるため、演算回路311が更新値の計算を行ない、その演算結果が更新データメモリーMcを介して加算回路に与えられる際、加算回路312では更新パルス発生器313からの、一定周期パルスが印加される度に現在地メモリーMp値に更新データ $d$ が加算される。 $j$ 個のパルスが加算回路312に入力されると、第5図右端のサイクルを $j$ 回実行し加算回路312出力は $A_m + j \cdot d$ となる。

この結果現在地レジスタMpは時間設定つまみ8により設定した時間より伸長された時間後に目的地メモリーMdの内容と一致することになる。この間ゲート224K( $\sim 227K$ )は開かれて居り、各カウンタ201F $\sim 204F$ は現在地レジスタMpの内容に従つて各サーボモータ $M_1$ ( $\sim M_4$ )を駆動する。

判別回路314は両メモリーMp, Mdの内容と大小判別しているが両者が一致すると一致信号ANS<sub>2</sub>が出力され、後述CPU回路へ入力し、

13

演算動作を終了する。

図面に於いて Ms はショットメモリーで、後述設定態様操作制御回路部からの信号により、そのアドレス部が指定され、ロータリーエンコーダ 201~204 により形成される設定デジタル信号がライン 206、ゲート 316 を介して転送され、指定アドレス部に逐次記憶されていく。ショットメモリー Ms は、16 ショットの記憶容量を有しアドレス 1~16 迄の夫々アドレス部に、ロータリーエンコーダ 201~204 により形成される各ショットを得るに要する制御要素設定値  $t_m$ ,  $p_m$ ,  $f_m$ ,  $z_m$  がデジタル的に記憶されている。316, 317 は夫々アンドゲートで後述 CPU 回路からの制御信号によつて開かれる。318 は基準位置信号発生部にて、ゲート 317 が実行サイクルにて開く際、所定数のデジタル信号をショットメモリー Ms に印加し、該メモリー Ms の全アドレスを所定値に設定すると同時に、ライン 229<sub>1</sub> (~229<sub>4</sub>) を介してカウンタ 201F ~204F を同値に設定し、カメラの各制御要素を中央値に設定するものである。

上述各メモリー Mp, Md, Mc, Ms は後述の如く装置の電源投入時その記憶内容をクリアする信号 PUC が印加される (不図示) ため 25 操作開始時には前歴内容は残在していない。

#### (IV) 設定態様操作制御回路部構成 (第3C図参照)

第3C図に於いて 401, 402 は定数信号発生回路 403, 404 はアンドゲート回路にして後述 CPU 回路からの制御信号 GCM2, 30 GRS1 によりゲート制御される。405 はオアゲート、406 は計数機能を有する現在地アドレスレジスタ、407 は計数機能を有する次位アドレスレジスタ、408~412, 418, 420 はアンドゲートにして夫々後述 CPU 回路からの制御信号によりゲート開する。413 は1加算回路 414 は減算回路、415 はオアゲート回路、416 は所望とするショット順位を記憶するためのカットレジスタを夫々示すものである。カットメモリーボタン 9 (第2図) 40 を押圧すると後述 CPU 回路からの制御信号 GCM2 によりゲート 403 が開き、定数信号発生回路 401 出力によりアドレスレジスタ 406 を "0" にセットする。次いでゲート

14

411 が制御信号 GCM3 により開きレジスタ 406 の内容 "0" が1加算回路 413 を介して次位アドレスレジスタ 407 に転送され該アドレスレジスタ "1" に設定される。

次いで所望のショットボタン 6<sub>1</sub>~6<sub>6</sub> のいずれかボタンを押圧すると、ライン 417 を介して、押圧されたショットボタンの番号に対応したコード化信号 KSMA はゲート 418 を介してカットメモリーに転送される。この時、制御信号 GCM5 によりアドレスレジスタ 406 からの指令信号がゲート 408 を介してカットメモリーに与えられ、ゲート 418 オアゲート 419 を介して転送されるコード 4 信号の記憶アドレスを指定する。この結果カットメモリーの "0" 番地には KSMA 信号が記憶される。この際後述 CPU 回路からの制御信号 GSB5 がゲート 420 に印加され、該ゲートが開き、時間設定つまみ 8 により設定される時間コード化信号 n がカットメモリー "0" 番地に指定ショット数と並列的に記憶される。斯るルーチンが完了した時点で CPU 回路からの制御信号 GSB6 がゲートに印加され、アドレスレジスタ 407 内容がアドレスレジスタ 406 へ転送される。この結果両レジスタ 406, 407 は "1" 状態にセットされカットメモリー 416 には次の記憶アドレスが "1" 番地であることを指令することになる。ゲート 410 は斯るサイクル後 CPU 回路からの制御信号 GSB7 により開きアドレスレジスタ 407 内容を1加算回路 413 を介して1加算し再びレジスタ 407 へ転送するためアドレスレジスタ 407 内容は "2" 状態へセットされる。

以上のルーチンによりアドレス指令信号がアドレスレジスタ 406, 407 の双方の共動により形成されるため、再びショットボタンを押圧すれば、再生時、次に再現される可きショット NO に相応したコード化信号 KSMA と共に時間コード化信号がカットメモリー 416 の "1" 番地のアドレスに記憶される。

なおゲート 410 は第1図チェンジボタン 12、正スキップボタン 19 を押圧したときも CPU 回路から制御信号 GSB7 により開かれ、上述ルーチンを行うものである。452 はカットメモリー 416 に順次記憶されるショット NO 指

15

令コード化信号を一時的に記憶するショットアドレスレジスタにしてショットボタン $6_1 \sim 6_{10}$ を押圧した際、CPU回路からの制御信号GSB1により開かれるゲート451を介しKSMA信号を転送されこれを記憶する。ショットメモリーMSはライン323を介してショットアドレスレジスタ452からの指令信号によりショットメモリーMSに記憶された、指定アドレス部の記憶情報をゲート308の開により目的地メモリーMdへ転送される。以上ルーチンが完了した後上述回路構成部で述べた演算動作が後述CPU回路からの制御信号GSB11, GSB18, GSB12, GSB13, GSB15等が各回路に印加され、演算が実行され、テレビカメラは目的地即ち次の指定したショットに設定した時間を基準に各制御要素が直線的に駆動される。

この結果ショットボタンを押すのみでカットメモリー416内に順次所望とするショットの再現ショット数が記憶されることになる。

501, 502は第1図示表示装置14<sub>1</sub> ~ 14<sub>20</sub>表示装置13<sub>1</sub> ~ 13<sub>20</sub>を点灯駆動するためのデコーダ回路を示している。デコーダ回路502はアドレスレジスタ407内容及びデコーダ回路501はアドレスレジスタ406の内容をデコードし、各表示装置のランプを点灯させる。上述の様にカットメモリーボタン9を押圧したときアドレス406は"0"にアドレスして407は"1"にセットされるための表示装置13<sub>1</sub> ~ 13<sub>20</sub>の緑色ランプ13<sub>1</sub>のみが点灯する。次いで所望のショットボタンを押圧すると、緑色のランプ13<sub>2</sub>と赤色のランプ14<sub>1</sub>が点灯し、両表示装置により、次のカット数と現在のカット数の位置を表示することが可能である。前述のようにショットボタン $6_1 \sim 6_{10}$ には黄ランプ503A<sub>1</sub> ..... 503A<sub>I</sub> .....及び赤ランプ503B<sub>1</sub> ..... 503B<sub>I</sub> .....が設けられている。504 ~ 507は夫々各ランプに設けられる駆動回路要素で504はオアゲート、505, 506はアンドゲート、507はインバータ回路を夫々示している。(図面に於いてはサフィックスを付して各ボタンについての表示をしてある。)508はフリップフロップ、509はラッチデコーダ回路にして、アンドゲ

16

ート512を介して印加されるデジタル信号をデコードしこれを保持する回路を示している。

510は、アンドゲート513を介してショットアドレスレジスタ452内にショットコード化信号が記憶されているか検知するショットテスト回路、511はデコーダ回路を夫々示している。(各回路509 ~ 511はランプ503A, 503Bに対応した本数のデコード出力線が存在するが、図面では省略してある。)

なおLA ~ LHは第2図示各ボタンに内蔵される作動確認用ボタンにしてLAはショットメモリーボタン5、LBはカットメモリーボタン9、LCは作動ボタン11、LDはカード操作ボタン21、LEは読出しボタン22、LFは書込み用ボタン23部に設けられている。LGは警告ランプ部ALに又LHは誤動作ランプ部AEに設けられているランプを夫々示している。514 ~ 520は各ランプ作動用FF521はインバータ回路を示すものである。

#### 20 (V) 磁気カード回路部構成(第3D図参照)

第3D図に於いて601はカードリーダー部602は磁気カードを略図的に示している。

603, 604は夫々磁気カードへの書込み回路、読出し回路605は制御オアゲートを示している。書込みボタン23を押圧すると後述CPU回路からの制御信号GCR4によりカードリーダー部のモータが起動され、カード602が給送されると共に、制御信号GCR8により書込み回路603が作動し第3C図示ゲートGC及び給送ランプ606を介してカットメモリー416に記憶されている全アドレスのカット情報と、第3B図示のショットメモリーMS内の各ショットの設定情報が転送され、磁気カード602に書込まれる。一方読出しボタン22を押圧すると、後述CPU回路からのGCR4, GCR5信号により読出し回路が作動し、カードに記憶された、カット情報とショット設定情報を再び各メモリーに転送し、記憶させ直すことが可能である。

従つて各メモリーに設定情報を記憶させた後同一情報を磁気カードに記憶させて居れば、装置の電源を遮断して各メモリーの内容が揮発しても再び設定し直すことは不要であり、単にカードへの情報の転入及び各メモリーへの分配操



17

作により容易に各ショットの再現が可能となる。なおゲート605は、両回路603, 604に接続され、バリチエツク及び書込み不良の表示を行わせるエラーランプLHを点灯させるためのものである。

609はマグネットカウンタにして、市販の駆動パルスの印加により歩進ドラムがプランジャーの起動により機械的に歩進する形式のものである。

610は駆動回路にしてゲート611出力により、第3図C図示のアドレスレジスタ406の歩進に従つてカウンタ609を歩進させる。

613はカウンタの静止位置をデコードして読出す出力回路にして後述の如く電源スイッチを投入すると生起されるPUC信号により開かれるゲート614、ライン615を介してゲート405(第3C図)のゲート入力に接続されている。マグネットカウンタ609は電源の遮断或いは停電の際でも、アドレスレジスタ406の内容を機械的に記憶しているため、再び装置を始動すると、レジスタ406が前歴位置に設定されるため、中断されたセット数が直ちにカセットメモリー416に指令されることが既述の通りである。

#### (V) 電源回路部構成(第3E図参照)

電源回路部は、電源部702、サーボモータM<sub>1</sub>~M<sub>4</sub>の給電ラインをON/OFFする回路703から構成され、電源部702は電源投入時全メモリー及びレジスターカウンタをクリアするリセット信号PUCを形成する回路部702Rを有している。

704は後述CPU回路によりモータ回路をON/OFFするためのEFである。

#### (VI) 中央電子プロセス回路部構成(第4図参照)

第4図図示の如くCPU回路は基本的には、操作卓101上のボタン入力部800により内蔵されたマイクロプログラム部802のアドレスを指定する指定回路801を起動し、プログラム部から操作されたボタンに相応するプログラムを選択し、指令レジスタ803に転出させ、指令デコーダー804を介して一連の命令実行用制御信号GSM, GSB, GCM, KSMA, GOP, G $\bar{O}$ P, GCA, GRS, GCRを順次発生するが、そのタイミングについては後述

18

する。なお806はクロックパルス発振器、807はタイミング分配回路を示している。次に上記各構成に基づく作動について説明する。

#### A 所望態様設定操作(ショット設定操作)

所望態様(ショット)の設定操作は次の様に行われる。

① ショットメモリーボタン5押圧→①設定つまみ1~4操作→②ショットボタン6<sub>1</sub>~6<sub>10</sub>の押圧

① ショットメモリーボタン5を押圧するとCPU回路から順次次の制御信号が生起され右記サイクルVを実行させる。

GSM1; FF704をセットしモータ回路をオンにしサーボモータM<sub>1</sub>~M<sub>4</sub>に給電する。

GSM2; FF514をセットしボタン5内のランプLAを点灯する。

GSM3; FF201D~204Dをセットしゲート201B~204Bを開く。この結果ロータリーエンコーダ201~204出力がカウンタ201F~204Fにより計数されサーボモータM<sub>1</sub>~M<sub>4</sub>をサーボ駆動する。従つてテレビカメラの各制御要素t<sub>m</sub>, p<sub>m</sub>, f<sub>m</sub>, z<sub>m</sub>が所望とする設定値になる様にモニター102を見乍らつまみ1~4を設定する。

GSM4; ランプ503B<sub>1</sub>, 503B<sub>2</sub>……の点  
GSM5; 灯準備を行なうと共に現在地アドレスレジスタ406及び次のアドレスレジスタ407をリセット、他方FF508をセットする。

② ショットボタン6<sub>1</sub>~6<sub>10</sub>のいずれかを押圧すると次の制御信号がCPU回路から生起され、右記サイクルを実行させる。

KSMA; 押圧したボタンに相応するコード化信号がCPU回路から、生起され、ライン417を介してゲート451に印加される。

GSB1; ゲート451を開いて、KSMA信号をショットレジスタ452内に記憶する。ショットメモリーMSはレジスタ452出力により入力される記憶アドレスが指定される。

GSB2; カウンタ201F~204Fの計数値をデータ編成回路205を介して現在地メモリーMpへ転送記憶させる。

19

G S B 3 ; ゲート 3 1 6 が開かれ、カウンタ

2 0 1 F ~ 2 0 4 F 計数値がオアゲート

3 1 5 を介してショットメモリー M S に転送され、指定アドレス部に記憶される。

F F 5 1 9 がリセットされ L G が消灯する。5

G S B 4 ; ゲート 5 1 3 を開き、押圧したショツ

トボタンの黄ランプ点灯準備、赤ランプ点

灯する。ショツトアドレスレジスタ 4 5 2 出力によりデコーダ 5 1 1 を介して押圧したショツトボタン内蔵ランプ ( 5 0 3 A<sub>1</sub> 10

…… 5 0 3 B<sub>1</sub> …… ) が点灯する。同時に検知回路 5 1 0 の出力が高レベルになる。

以上の操作、即ちモータ 1 0 2 を見乍らつまみ 1 ~ 4 を設定して次々に所望とするショツトに、モニター上の図柄を合わせ、15

ショツトボタンを押圧して行く。この操作によりショツトメモリー M S 内には、各ショツトを設定するのに必要な制御要素測定量がデジタル信号として記憶される。

なおショツトボタン 6<sub>1</sub> ~ 6<sub>10</sub> 内表示ランプ 5 0 3 A<sub>1</sub> …… 5 0 3 B<sub>1</sub> …… には該ボタンが押圧される際、該ボタンの赤ランプが点灯し、次いで他のショツトボタンを押圧するとデコーダ 5 1 1 は押圧されたボタンのみの赤ランプのみを点灯するため、点25

灯していた赤ランプは消灯する。この消灯信号はインバータ 5 0 7<sub>1</sub> …… を介してアンドゲート 5 0 6<sub>1</sub> ( ~ 5 0 6<sub>10</sub> ) に印加され、点灯していた赤ランプが消灯して該ボタン部分の黄ランプを点灯する。30

この結果ショツトボタンの点灯ランプの色が黄色に変化することにより、該ボタンに相応するショツトの所要制御要素設定量がショツトメモリー M S 内に記憶保持されたことを表示する。それ故ショツトボタン35

6<sub>1</sub> ~ 6<sub>10</sub> が悉く黄色ランプが点灯すれば全ショツトの設定操作が完了したことが表示される。

#### B カット記憶設定操作

該操作はショツトメモリー M S に記憶された40  
各ショツトを再現時、如何なるショツト順にするかのカットを決定すると共に、カットメモリー 4 1 6 に記憶させるための操作でその操作は  
① カットメモリーボタン 9 押圧 → ② 時間設定つ

20

まみにより → ③ 所望とする最初のショツトに相応するショツトボタンを押圧 → ④ 次に再現所望とするショツトボタンを押圧 → 以下 ③ ④ を繰り返す。

① カットメモリーボタン 9 を押圧すると先に押圧したショツトメモリーボタン 5 のランプは消灯し C P U 回路から次の制御信号が生起され、右記サイクルを実行する。

G S M 1 ; F F 7 0 4 をセットしモータ起動回路 7 0 3 をオンとする。

G C M 1 ; F F 5 1 5 をセットしランプ L B を点灯する。

G C M 2 ; ゲート 4 0 3 を開きアドレスレジスタ 4 0 6 " 0 " 状態とする。

G C M 3 ; ゲート 4 1 1 を開きアドレスレジスタ 4 0 6 内容をゲート 4 1 1 を介して転送一加算回路 4 1 3 により 1 を加算後アドレスレジスタ 4 0 7 へ転送する。アドレスレジスタ 4 0 7 によりランプ 1 3<sub>1</sub> が点灯する。

G C M 4 ; F F 2 0 1 D ~ 2 0 4 D がリセットされロータリーエンコーダ 2 0 1 ~ 2 0 4 とカウンタ 2 0 1 F ~ 2 0 4 F 間の転送路が遮断される。

② 次にショツトボタン 6 を押圧すると、C P U 回路から次の制御信号が生起され、右記サイクルを実行する。

K S M A ; 押圧したショツトボタンのショツト数に相応したコード化信号 K S M A はライン 4 1 7 を介して、ゲート 4 1 8 に印加される。

G C M 5 ; ゲート 4 0 8 が開きアドレスレジスタ 4 0 6 からカットメモリー 4 1 6 の記憶アドレス指定信号を送給する。

G S B 4 ; ゲート 4 1 8 を開きオアゲート 4 1 9 を介して K S M A 信号をカットメモリー 4 1 6 の指定アドレス部に記憶する。

G S B 5 ; ゲート 4 2 0 を開き時間設定つまみ 8 により設定された時間コード化信号 n を指定アドレス部のショツト番号コード化信号 K S M A と共に記憶する。

G S B 6 ; ゲート 4 0 6 を開きアドレスレジスタ 4 0 7 内容をアドレスレジスタ 4 0 6 へ転送する。この結果現在カット数を表示する赤ランプ 1 4<sub>1</sub> が点灯する。

## 21

- G S B 7 ; ゲート 4 1 0 が開きアドレスレジスタ 4 0 7 内容を 1 加算回路 4 1 3 により 1 増加させる。このアドレスレジスタ 4 0 7 内容は直ちに緑色のランプ 1 3<sub>2</sub> を点灯させ、次のカットが 2 番目であることを表示する。5
- G S B 8 ; ゲート 4 5 0 が開き、カットメモリー 4 1 6 からのショットメモリー M<sub>s</sub> のアドレス指定信号を送給する。
- G S B 9 ; ゲート 3 0 8 が開き、ショットアドレスレジスタ 4 5 2 により指定されるカット 10 メモリー 4 1 6 からの指定アドレス部に記憶保持されている設定情報が目的地メモリー M<sub>d</sub> に転送される。
- G S B 2 ; ゲート 3 0 5 を開きカウンター 2 0 1 F ~ 2 0 4 F 内計数値を現在地メモリー M<sub>p</sub> 15 へ転送する。カウンター 2 0 1 F ~ 2 0 4 F の内容は予めカメラが設定されている態様に相当する計数値を有しているため目的地 M<sub>d</sub> に転送記憶された目的地へ、テレビカメラの制御要素が設定された時間以内でサ 20 ーボモータ M<sub>1</sub> ~ M<sub>4</sub> の限界速度で駆動されることが可能か否か、不可能であれば可能な伸長された更新時間を割り出す演算が次いで実行される。
- G S B 1 0 ; 減算回路 3 0 9 により  $ID = A_{m+1} - A_m$  25 の演算を実行する。
- G S B 1 7 ; ゲート 3 0 2 を開きタイマーレジスタ 3 0 1 に時間設定つまみにより設定される時間コード化信号 n を転送し、該レジスタに記憶させる。 30
- G S B 1 8 ; 乗算回路 3 0 4 にてタイマー基準信号発生部 3 0 3 からの基準信号 T<sub>0</sub> と乗算を実行する。
- G S B 1 1 ; 判別回路 3 1 0 にて大小判別を行ない、判別信号 A N S 1 を CPU へ送給する。35
- G S B 1 2 ; A N S 1 信号により CPU 回路が A S B 1 2 信号を発生すると演算回路 3 1 1 が演算実行する。
- G S B 1 3 ; ゲート 3 0 6 が開き加算回路 3 1 2
- G S B 1 4 ; の加算結果が現在地メモリー M<sub>p</sub> へ 40 転送される。加算回路 3 1 2 出力は更新パルス発振回路 3 1 3 からの出力パルスがある毎に、現在地メモリー M<sub>p</sub> 内容に更新時間コード化信号を基準とした更新データが

## 22

加算され、現在地メモリー M<sub>p</sub> へ転送されている。従つて同時にゲート 2 2 4 K ~ 2 2 8 K が開いてカウンタ 2 0 1 F ~ 2 0 4 F に現在地メモリー M<sub>p</sub> の内容が転送されるとサーボモーターは、メモリー M<sub>p</sub> の増加分に相応してサーボ制御され、目的地メモリー M<sub>d</sub> に転送されたショットメモリー M<sub>s</sub> 内設定態様情報に従つてテレビカメラが遠隔操作される。現在地メモリー M<sub>p</sub> と目的地メモリー M<sub>d</sub> との内容が一致すると一致信号 A M S 2 が CPU 回路へ送給され、上述各制御信号の送出が終了され上記ルーチンが完了する。

以上の様に時間設定つまみ 8 を設定し、次いで所望の順位のショットボタン 6 を押圧する操作を行なうと、上述の様にテレビカメラが所望態様に設定され、ショットメモリー M<sub>s</sub> 内に記憶した所望態様にテレビカメラを設定するに必要な制御要素設定量をモニター 1 0 2 により確認し乍ら、順次ショット順即ちカットの記憶操作を進めて行くことが可能である。このルーチンにおいて特徴的なことは設定した時間がショットボタンの押圧により設定される可き目的地態様に対して短かい時設定時間の伸長率を演算し、カット記憶の際、再現される際のテレビカメラの実際の直線的動きがモニター可能である点である。

## C 所望態様再現操作

カット記憶順にテレビカメラを順次所望態様に設定するには次の様な操作により行なわれる。

①作動ボタン 1 1 押圧→②リセットボタン 2 0 押圧→③チェンジボタン 1 2 押圧

①作動ボタン 1 1 の押圧②リセットボタン 2 0 の押圧そして③チェンジボタン 1 2 の押圧により CPU 回路から順次次の様な制御信号が生起され、右記サイクルを実行する。

G S M 1 ; F F 7 0 4 をセットし、モータ起動回路 7 0 3 をオンする。

G O P 1 ; F F 5 1 6 がセットされ、ランプ L C が点灯する。

G S M 3 ; F F 2 0 1 b がセットされ、ゲート 2 0 1 B ~ 2 0 4 B が開く。

G O P 2 ; F F 5 0 8 をリセット、黄ランプ全て消灯する。

23

②リセットボタン20を押圧して、最初の所望態様に戻す。

GRS1:ゲート404を開きカッタ現在地アドレス406を"1"にセットする。これによりデコーダ501により14<sub>1</sub>に赤ランプ点灯する。

GRS2:ゲート611を開き、駆動回路610でマグネットカウンタを駆動しカッタ1をセットする。

GCM5:ゲート408を開きカッタ1を指定する。

GSB8:カッタメモリ416のデータはゲート450を介してショットメモリアドレス452に入力し直ちにデコーダにより所定のショットボタンに赤ランプ点灯する。

GSB9:指定されたショットアドレスの位置データをメモリMsからゲート308を通して目的地メモリMdに入力する。

GCM3:カッタ現在地アドレスレジスタ406の"1"はゲート411を通して1の加算器413で1を加えられオアゲート415を介してカッタ次アドレスレジスタ407に2を入力する。これはデコーダ502により132に緑ランプを点灯させる。

GSB2:カウンタ201F~204Fのデータはデータ編成回路205をへてゲート305及びオアゲート307を通して現在地メモリMpにストアされる。

以下上述B②で述べたと同様に制御信号

GSB10, GSB17, GSB18, GSB11, GSB12, GSB13, GSB14の各信号がCPU回路が生起され演算ルーチンを実行し、テレビカメラは所望態様に直線的に応動することになる。

③チェンジボタン12を押圧する

GSB6:カッタ次アドレスレジスタ407の内容をゲート406'を開いてカッタ現在地アドレスレジスタ406に入る。この出力はデコーダ501により14<sub>2</sub>に赤ランプを点灯させる。

GRS2:ゲート611を開き駆動回路610でマグネットカウンタ1回前進歩進させる。

GCM5:ゲート408を開きカッタメモリ416現在地を指定

24

GSB8:ゲート450を開きオアゲートを介して現在地ショットアドレスを指定

この出力によりデコーダ511で所定ショットボタンを点灯

GSB9:ゲート308を開き、データを目的地メモリMdへ入力する

以下上述演算ルーチンを実行し、テレビカメラを次の所望態様へ設定する。

D 再現操作中のショット変更操作

ショット再現中にテレビカメラを修正したい場合には各つまみ1~4を設定し直し修正ボタン24を押圧すれば良い。修正ボタンの押圧によりCPU回路からは次の制御信号が生起され右記サイクルを実行する。

GSB3:ゲート316を開き現在地メモリMpへつまみ1~4による修正情報を転送する。同時にカウンタ201F~204FはサーボモータM<sub>1</sub>~M<sub>4</sub>を修正量分駆動し、カメラの態様の修正を行なう。但しショットメモリMs内の記憶値を修正することなく一時的にカメラを修正したい場合には各つまみ1~4を回動操作のみすれば可能である。

なお正スキップボタン19、逆スキップボタン18を押圧すると、加算回路413或いは減算回路414へのゲートが開きアドレスレジスタ407の内容を修正し指定アドレス数を修正する。

E カードの書込み読み出し

磁気カードの書込み読み出しを行うにはまず、カードリーダー準備ボタン21を押圧すると

GCR2:主駆動モータのラインを遮断するためのFF704をリセットする。

GCR1:ランプ点灯回路517を働かせて表示ランプLDを点灯させる。

GCM4:ロータリ・エンコーダのカウンタ201F~204Fへの入力を禁止するためFF201Dがリセットされゲート201B~204Bを禁止状態にする。

以上の操作の後次の操作を行なう。

書込みボタン23を押圧すると次の制御信号がCPU回路から生起され、右記サイクルを実行する。

GCR7:FF518Bをセットし、ランプLF

25

を点灯する。

G C R 4 ; リーダ部 6 0 1 のモータを起動し、カード 6 0 2 を送給する。

G C R 8 ; 書き込み回路 6 0 3 を作動しライン 6 0 6 を介してカットメモリー 4 1 6 とショットメモリー M s の内容を転送し、カードに磁気記憶する。

G C R 6 ; モータを停止する。

次に読み出しボタン 2 2 を押圧すると次の通りである。

G C R 3 ; F F 5 1 8 A がセットされランプ L E 点灯する。

G C R 4 ; モータ起動する。

G C R 5 ; カットメモリー、ショットメモリー内へカード情報を転送する。

G C R 6 ; モータ停止する。

その他のボタンとしてクリアーボタン C L は C P U 回路から G C A 1 信号が生起され、ショットメモリー M s の内容をクリアーする。

なお上記実施例では被制御装置としてテレビカメラの場合について説明したが本発明はテレビカメラに限定されず被制御装置として、その他工業用ロボット、N C 工作機械等種々の遠隔制御される可き装置に適用可能であることは勿論である。

以上の様に本発明に於いては被制御装置が、サーボモータ等の駆動装置により駆動される際駆動装置の許容設定速度（限界速度）を基準として被制御装置の所望設定態様（目的地）への制御要素量を演算し、該所望設定態様へ直線的に応動を行わせる様にし、このために必要に応じてその応動時間を更新させる様にしたものであつて、特に直

26

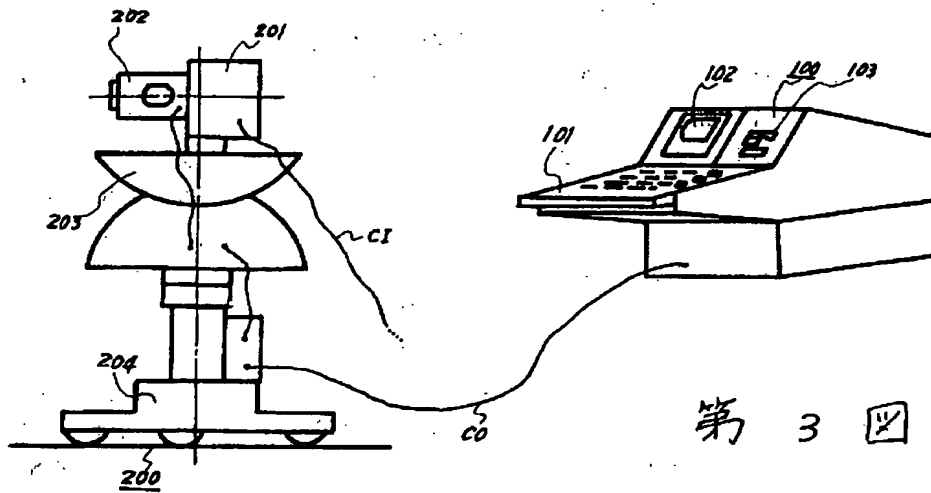
線的応動が不可欠な上述テレビカメラ等の被制御装置の駆動方式として極めて有効なものである。図面の簡単な説明

第 1 図は本発明を適用したテレビカメラ遠隔制御装置の全体構成図、第 2 図は第 1 図図示操作卓の操作パネル配置図、第 3 図は第 1 図示装置の全体回路接続図、第 3 A 図乃至第 3 E 図は第 3 図接続図を構成する各電気回路を示すもので第 3 A 図はカメラ制御信号制御回路部ブロック図、第 3 B 10 図は演算制御回路部ブロック図、第 3 C 図は操作制御回路部ブロック図、第 3 D 図は磁気カード回路部ブロック図、第 3 E 図は電源回路部ブロック図、第 4 図は第 3 図電気回路制御信号を形成する中央電子プロセス回路ブロック図、第 5 図は第 3 B 15 図示ブロック図の演算のフローチャート図を夫々示す。

M s , M p , M d , M c , 4 1 6 は夫々記憶装置で M s ; ショットメモリー、M p ; 現在地メモリー、M d ; 目的地メモリー、M c ; 更新データメモリー、4 1 6 ; カットメモリー、1 0 1 ; 操作パネル、3 0 1 ~ 3 2 0 , 4 5 0 ~ 4 5 2 ; メモリー M s , 4 1 6 の読み出し回路、2 0 1 ~ 2 1 6 ; テレビカメラ駆動用制御回路にして 2 0 1 ~ 2 0 4 ; ロータリエンコーダ、2 0 1 A ~ 2 0 4 A ; 25 合同回路、2 0 1 F ~ 2 0 4 F ; アップダウンカウンタ、2 0 7 ; 選択回路、2 0 8 ; D - A コンバータ、2 0 9 G ~ 2 1 2 G ; サンプルホールド回路、2 1 2 ; 比較増巾回路、2 1 6 ; 駆動回路、M<sub>1</sub> ~ M<sub>4</sub> ; サーボモータ、8 0 0 ~ 8 0 7 ; 30 C P U 回路、3 1 1 ; 演算回路、6 0 1 ; 磁気カードリーダー部、6 0 9 ; マグネットカウンタ。

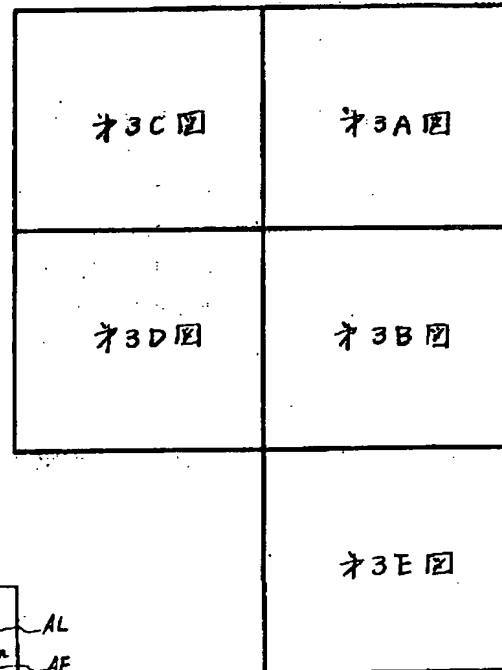
第 1

V



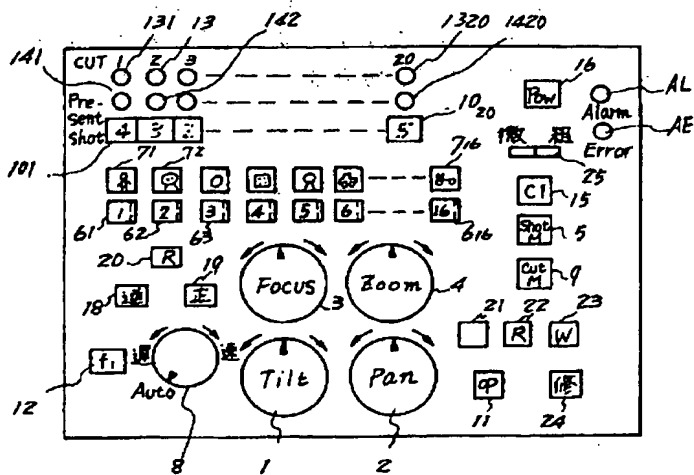
第 3

V

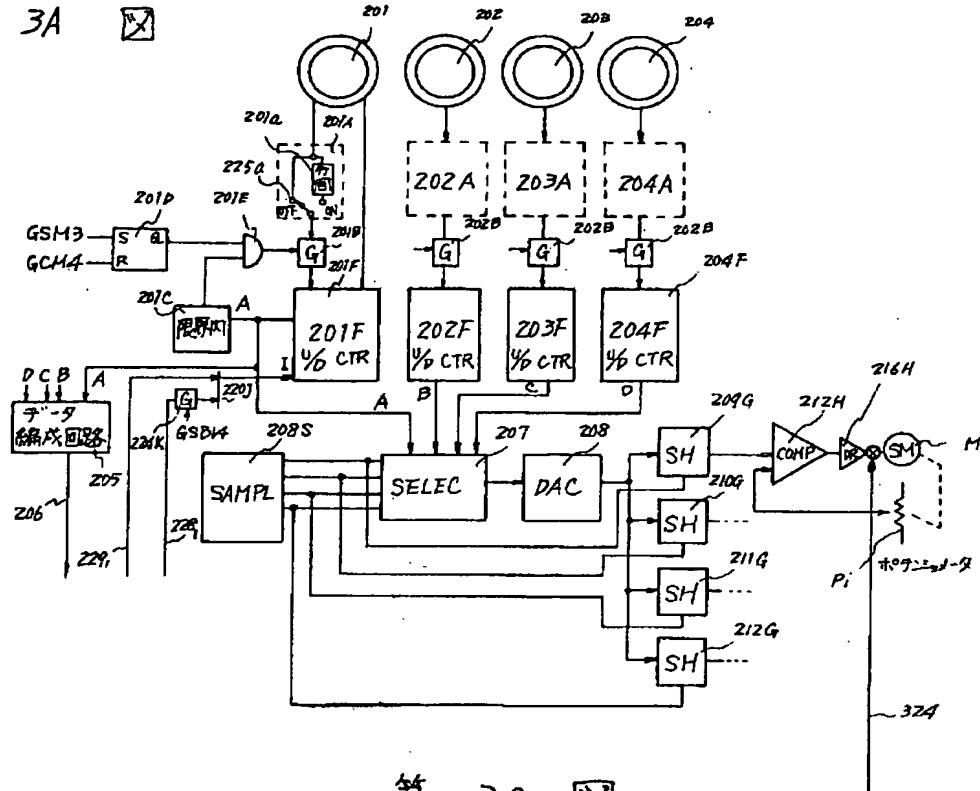


第 2

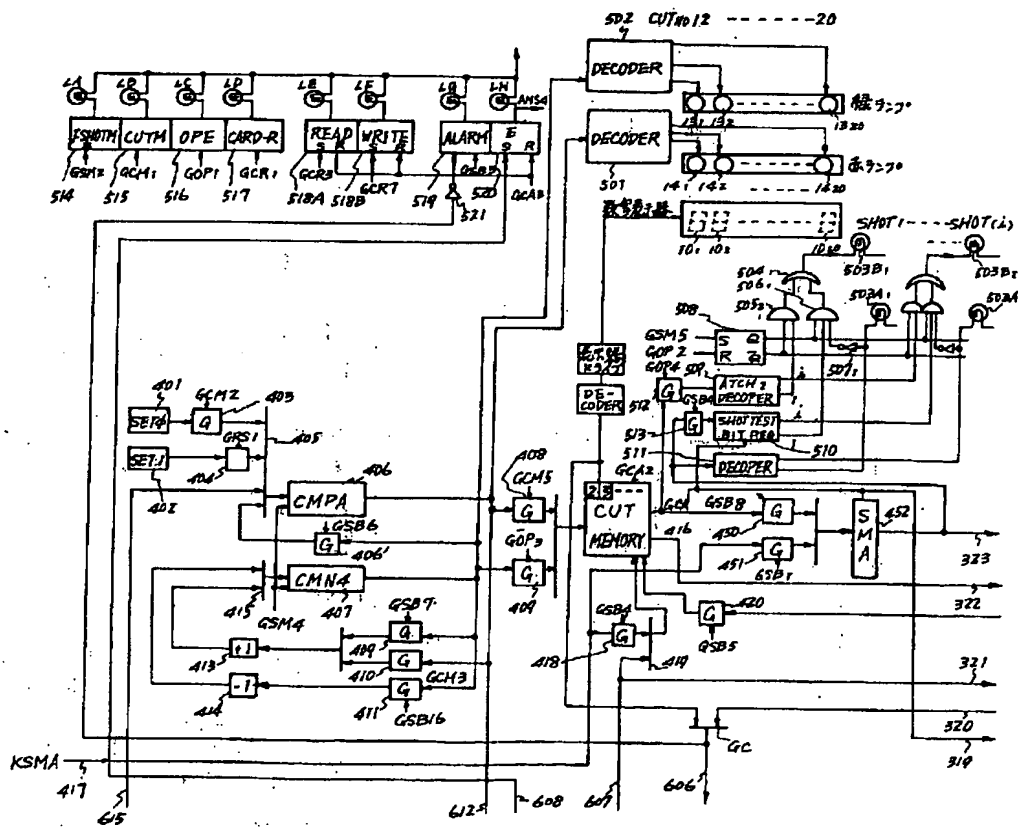
V

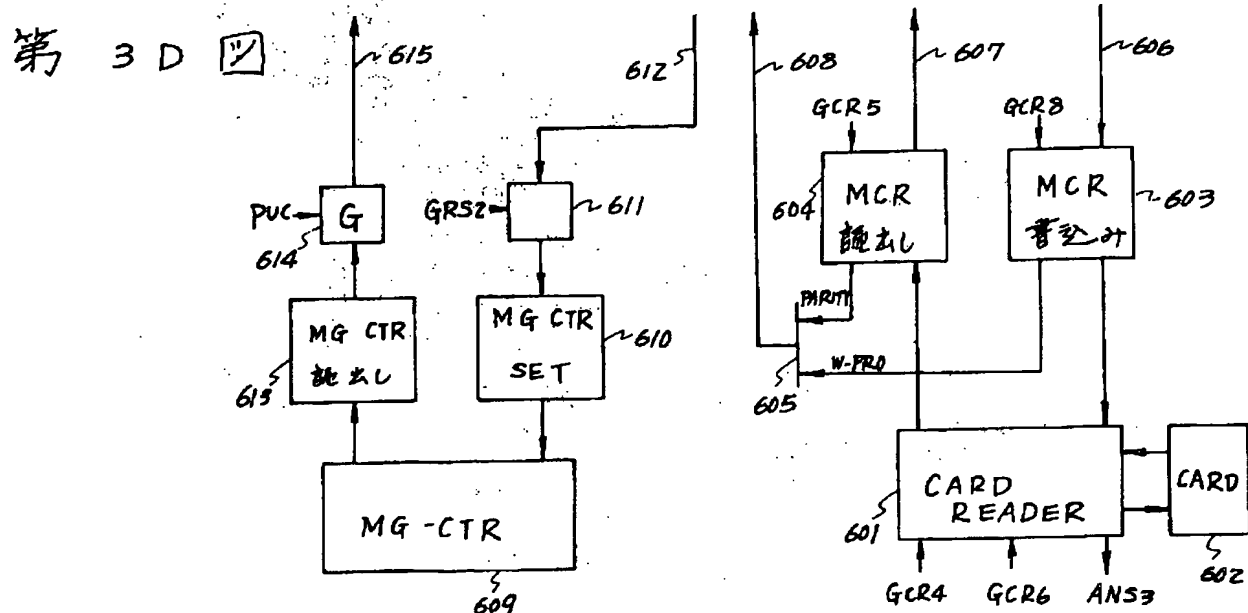
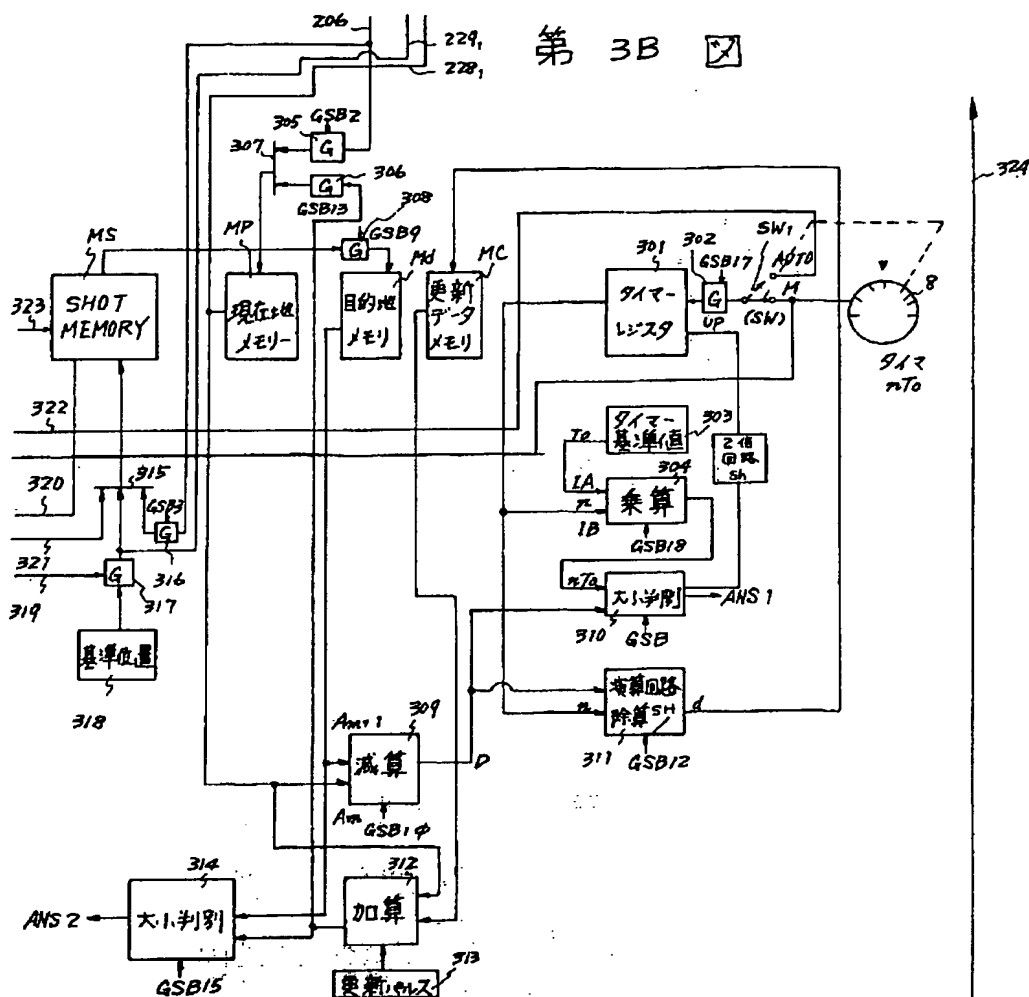


## 第 3A 図



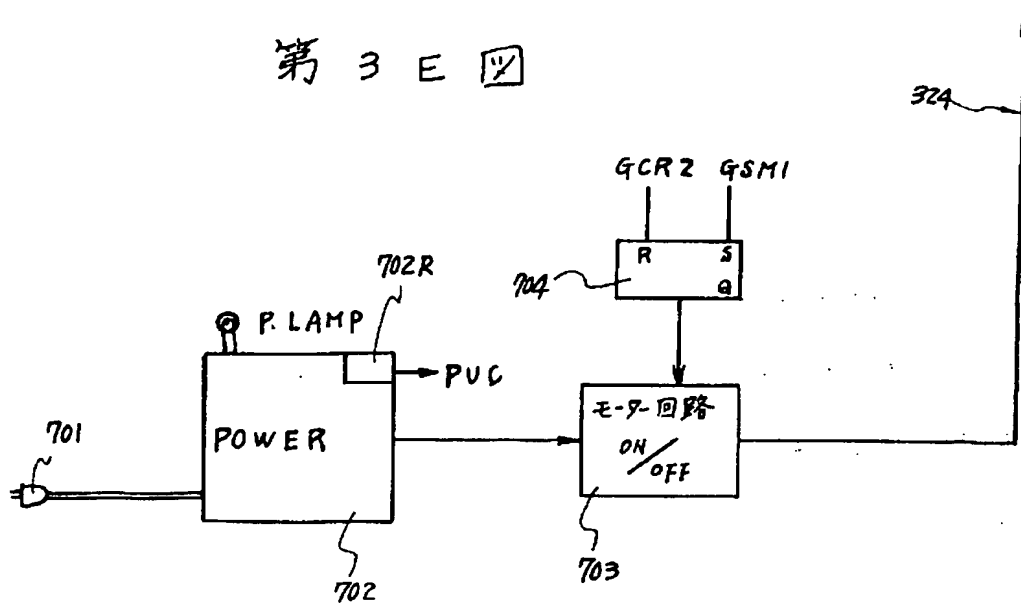
## 第 3C 図







第 3 E 図



第 4 図

